



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 13 OCT. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr





26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 33 (1) 53 04 53 04 Télécopie : 33 (1) 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI

cerfa
N° 11354*02

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE page 1/2

BR1

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

09.540 @ W / 010801

REMISE DES PIÈCES DATE 25 OCT 2002 LIEU 69 INPI LYON N° D'ENREGISTREMENT 0213360 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE 25 OCT. 2002 PAR L'INPI		5 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE Cabinet BEAU DE LOMENIE 51, avenue Jean-Jaurès B. P. 7073 69301 LYON CEDEX 07	
Vos références pour ce dossier (facultatif) 704070JMT42AMD			
Confirmation d'un dépôt par télécopie		<input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie	
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
<i>Demande de brevet initiale</i> <i>ou demande de certificat d'utilité initiale</i>		N° _____ Date _____ N° _____ Date _____	
Transformation d'une demande de brevet européen <i>Demande de brevet initiale</i>		<input type="checkbox"/> N° _____ Date _____	
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Machine de déplacement de récipients devant des postes de contrôle			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date _____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date _____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date _____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR (Cochez l'une des 2 cases)		<input checked="" type="checkbox"/> Personne morale <input type="checkbox"/> Personne physique	
Nom ou dénomination sociale		BSN GLASSPACK	
Prénoms			
Forme juridique		Société par Actions Simplifiée	
N° SIREN		3 3 9 0 3 0 7 0 2	
Code APE-NAF		2 6 1 E	
Domicile ou siège	Rue	64, boulevard du 11 Novembre 1918	
	Code postal et ville	6 9 1 0 0 VILLEURBANNE	
	Pays	France	
Nationalité		Française	
N° de téléphone (facultatif)		N° de télécopie (facultatif)	
Adresse électronique (facultatif)			
<input type="checkbox"/> S'il y a plus d'un demandeur, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»			

Remplir impérativement la 2^{ème} page



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE
page 2/2



REMISE DES PIÈCES DATE 25 OCT 2002 LIEU 69 INPI LYON N° D'ENREGISTREMENT 0213360 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI
V s références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		1H704070JMT42
6 MANDATAIRE (s'il y a lieu)		
Nom		THIBAUT
Prénom		Jean-Marc
Cabinet ou Société		Cabinet BEAU DE LOMENIE
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel		
Adresse	Rue	51, avenue Jean-Jaurès B. P. 7073
	Code postal et ville	69 30 11 LYON CEDEX 07
	Pays	France
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		04 72 76 85 30
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>		04 78 69 86 82
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>		contact@cabinetbeaudelomenie
7 INVENTEUR(S) Les inventeurs sont nécessairement des personnes physiques		
Les demandeurs et les inventeurs sont les mêmes personnes		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non : Dans ce cas remplir le formulaire de Désignation d'inventeur(s)
8 RAPPORT DE RECHERCHE Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)		
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>
Paiement échelonné de la redevance <i>(en deux versements)</i>		Uniquement pour les personnes physiques effectuant elles-mêmes leur propre dépôt <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention (joindre un avis de non-imposition) <input type="checkbox"/> Obtenue antérieurement à ce dépôt pour cette invention (joindre une copie de la décision d'admission à l'assistance gratuite ou indiquer sa référence) : AG [] [] [] [] []
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes		
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Le Mandataire : Jean-Marc THIBAUT Conseil en P. I. n° 94-0312		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI

La présente invention concerne le domaine technique des machines assurant le défilement de récipients devant au moins un et, d'une manière générale, une série de postes de contrôle et/ou d'inspection des récipients.

La présente invention trouve une application particulièrement avantageuse dans
5 le domaine du contrôle ou de l'inspection de récipients transparents ou translucides, tels que, par exemple, des bouteilles, des pots ou des flacons réalisés en verre.

Dans le domaine technique ci-dessus, une machine assurant le défilement des récipients devant différents postes de contrôle, comporte généralement un bâti équipé d'un système d'entraînement par courroies sans fin montées en face l'une de l'autre
10 pour définir, entre elles, un chemin de préhension et de déplacement des récipients d'une extrémité à l'autre des courroies. Au cours du déplacement des récipients, ces derniers défilent successivement devant différents postes de contrôle et/ou d'inspection, en général optique, portés par le bâti. Compte tenu qu'une telle machine est destinée à entraîner en défilement des récipients de diamètres différents,
15 les courroies sont montées mobiles en écartement/rapprochement pour permettre de régler la largeur du chemin de préhension et de déplacement des récipients.

D'une manière classique, une telle machine est intégrée sur un chemin de convoyage des récipients faisant partie d'une ligne de fabrication et/ou de conditionnement. Le convoyeur doit donc être interrompu pour permettre
20 l'interposition d'une machine de déplacement et de contrôle, telle que décrite ci-dessus. Les contraintes industrielles et notamment économiques imposent de réaliser une machine de déplacement et de contrôle présentant un encombrement le plus limité possible, tout en intégrant un maximum de postes de détection. Or, les moyens, mis en œuvre pour assurer le défilement des récipients de diverses tailles,
25 présentent un encombrement non négligeable, ce qui limite le nombre de postes de contrôle pouvant être installés ou conduit à la présence d'un grand nombre d'équipements mécaniques, électriques et optiques dans un espace réduit. Cet encombrement rend difficiles, notamment, les interventions de réparation, de maintenance ou de nettoyage, par exemple lorsque des bris de récipients viennent
30 souiller les différents organes constitutifs de la machine.

Il apparaît donc le besoin de disposer d'une machine conçue pour assurer le déplacement de récipients de différentes tailles sur une longueur limitée, tout en



laissant dégagé l'environnement de déplacement des récipients, afin d'intégrer un maximum de postes de contrôle ou d'inspection.

L'objet de l'invention vise donc à remédier aux inconvénients énoncés ci-dessus en proposant une machine compacte, destinée à être intégrée sur une ligne de
5 convoyage, tout en permettant de déplacer des récipients présentant des tailles diverses devant une série de postes de détection et/ou de contrôle.

Un autre objet de l'invention est de proposer une machine conçue pour faciliter l'accès à l'environnement de la zone de déplacement des récipients.

Pour atteindre un tel objectif, la machine selon l'invention comporte :

- 10 – un bâti inférieur délimitant un cadre porteur présentant deux côtés longitudinaux et deux côtés transversaux dont l'un présente un guichet de passage pour l'extrémité d'un convoyeur d'amenée de récipients, dit amont, destiné à coopérer avec une tête de renvoi amont montée sur le bâti, tandis que l'autre côté transversal présente un guichet de passage pour l'extrémité
15 d'un convoyeur d'évacuation de récipients, dit aval, destiné à coopérer avec une tête de renvoi aval montée sur le bâti et délimitant, avec la tête de renvoi amont, un volume d'interruption de convoyage, chaque côté transversal étant pourvu d'un système de guidage linéaire s'étendant à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage,
- 20 – un chariot mobile supporté par les systèmes de guidage linéaire et composé d'un demi-chariot avant et d'un demi-chariot arrière, chaque demi-chariot comportant :
 - un pont rigide, monté à chaque extrémité, coulissant sur les systèmes
25 de guidage linéaire, les ponts rigides des demi-chariots présentant des plans d'extension longitudinaux s'étendant parallèlement entre eux,
 - un organe motorisé d'entraînement en rotation pour au moins une courroie, l'organe motorisé d'entraînement étant supporté par le pont rigide en étant situé à une première extrémité dudit pont,
 - 30 ◦ au moins un premier organe de renvoi, pour au moins une courroie, supporté par le pont rigide en étant situé à une deuxième extrémité dudit pont,

- 5 • au moins une première courroie d'entraînement sans fin montée entre l'organe motorisé d'entraînement et l'organe de renvoi en ayant un brin s'étendant devant une réglette d'appui supportée par un pont rigide et à distance d'un brin de la première courroie portée par l'autre demi-chariot, de manière à délimiter entre eux un chemin de préhension et de déplacement des récipients entre au moins la tête de renvoi amont et la tête de renvoi aval,
- 10 – et un système de déplacement en écartement-rapprochement d'un demi-chariot relativement par rapport à l'autre demi-chariot, situé à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage.

Selon une caractéristique préférée de réalisation, chaque demi-chariot comporte un moto-réducteur monté dans l'axe de l'organe motorisé d'entraînement.

Selon une caractéristique de réalisation, la machine comporte :

- 15 – un deuxième organe de renvoi pour une courroie, supporté par le pont rigide en étant situé à la deuxième extrémité dudit pont en s'étendant de façon superposée par rapport au premier organe de renvoi, chaque organe de renvoi étant formé par une poulie,
- 20 – une deuxième courroie d'entraînement sans fin montée entre l'organe motorisé d'entraînement et le deuxième organe de renvoi en ayant un brin s'étendant devant une réglette d'appui supportée par le pont rigide et à distance d'un brin de la deuxième courroie portée par l'autre demi-chariot,
- et, en tant qu'organe d'entraînement, un tambour d'entraînement commun pour les première et deuxième courroies.

25 Un autre objet de l'invention est de proposer une machine comportant un habillage de protection et une porte d'accès permettant à un opérateur d'utiliser l'interface homme-machine, aussi bien en position ouverte que fermée de la porte.

30 Pour atteindre un tel objectif, la porte d'accès comporte un châssis délimitant une baie et équipé de moyens de guidage en coulissement et en pivotement pour au moins un panneau mobile, comportant une structure de réception pour les moyens de contrôle et/ou de commande de la machine accessibles à partir de la façade du panneau mobile, les moyens de guidage en coulissement et en pivotement étant adaptés pour assurer le déplacement du panneau mobile, entre une position de



fermeture dans laquelle la façade du panneau mobile ferme au moins en partie la baie et une position d'ouverture dans laquelle le panneau mobile s'étend latéralement par rapport à la baie dans un plan sensiblement perpendiculaire au plan délimité par la baie, avec sa façade tournée vers la baie pour permettre à un opérateur, placé devant
5 la baie, d'accéder à la baie et aux moyens de contrôle et/ou de commande.

Diverses autres caractéristiques ressortent de la description faite ci-dessous en référence aux dessins annexés qui montrent, à titre d'exemples non limitatifs, des formes de réalisation de l'objet de l'invention.

La **fig. 1** est une vue en perspective d'une machine selon l'invention en
10 position porte fermée.

La **fig. 2** est une vue analogue à la **fig. 1** mais illustrée avec la porte en position ouverte.

La **fig. 3** est une vue en élévation de face d'une machine conforme à l'invention dépourvue de porte.

15 La **fig. 4** est une vue en coupe-élévation transversale prise sensiblement selon les lignes **A-A** de la **fig. 3**, de la machine équipée d'une porte en position ouverte.

La **fig. 5** est une vue en perspective du bâti inférieur faisant partie de la machine conforme à l'invention.

La **fig. 6** est une vue en perspective du chariot mobile faisant partie de la
20 machine conforme à l'invention.

La **fig. 7** est une vue en coupe transversale du chariot mobile illustré à la **fig. 6**.

La **fig. 8** est une vue partielle de détail montrant des caractéristiques de la machine conforme à l'invention.

25 Les **fig. 9** et **10** sont des vues schématiques d'un autre exemple de réalisation de montage sur une machine d'une porte comportant un panneau mobile.

Tel que cela ressort plus précisément des **fig. 1** à **4**, l'objet de la présente invention concerne une machine 1 permettant d'assurer le défilement de récipients, non représentés, de tous types, tels que bouteilles, flacons, pots devant au moins un
30 et, d'une manière générale, une série de postes **Pi** de contrôle et/ou d'inspection des récipients dont uniquement certains éléments constitutifs ont été représentés à la **fig. 2**. De manière connue, chaque poste de contrôle et/ou d'inspection comporte, comme éléments constitutifs, des supports, des capteurs, des sources lumineuses,

etc.. Les postes de contrôle et/ou d'inspection ne sont pas décrits plus précisément car ils ne font pas partie de l'invention et sont bien connus de l'homme du métier.

Cette machine 1 est destinée à être insérée sur une ligne de convoyage de récipients, de sorte qu'il apparaît, en amont de la machine 1, un convoyeur 2
5 d'amenée des récipients à la machine 1 et, en aval, un convoyeur 3 d'évacuation des récipients de la machine 1. De manière classique, la machine 1 selon l'invention assure la prise en charge des récipients amenés par le convoyeur 2 et le déplacement des récipients jusqu'au convoyeur d'évacuation 3.

La machine selon l'invention, comme illustré plus particulièrement à la fig. 5,
10 comporte un bâti inférieur 5 délimitant un cadre porteur 6 présentant deux côtés longitudinaux 7 et deux côtés transversaux 8, en considération du plan de défilement D des récipients. De préférence, le cadre porteur 6 est équipé de quatre pieds 9 avantageusement réglables en hauteur par tous moyens connus. De préférence, les côtés transversaux 8 sont réglables en longueur, de sorte que la machine 1 présente
15 une profondeur réglable. A cet effet, les côtés transversaux 8 sont réalisés par des éléments télescopiques.

Chaque côté transversal 8 présente un guichet de passage 11, 12 pour l'extrémité d'un convoyeur, respectivement d'amenée 2 et d'évacuation 3 des récipients qui sont uniquement schématisés à la fig. 3. Chaque convoyeur d'amenée
20 2 et d'évacuation 3 est destiné à coopérer avec une tête de renvoi, respectivement amont 13 et aval 14, montée sur le bâti inférieur 5. De façon classique, chaque convoyeur 2, 3 est réalisé par l'intermédiaire d'une bande transporteuse montée sans fin sur une poulie 16 faisant partie d'une tête de renvoi 13, 14. Chaque poulie 16 est montée sur une chape 17 portée par un côté transversal 8 du bâti inférieur 5. Il doit
25 donc être compris que le bâti inférieur 5 délimite, à partir de chaque côté transversal 8, un guichet de passage 11, 12, c'est-à-dire un volume pour permettre le montage d'une tête de renvoi 13, 14 et le passage d'un convoyeur 2, 3 et des récipients portés par les convoyeurs. Il est à noter que les têtes de renvoi 13, 14 délimitent entre elles un volume d'interruption de convoyage V, c'est-à-dire entre les convoyeurs 2, 3
30 formant la voie de convoyage. Ce volume d'interruption de convoyage V présente une largeur s'étendant entre les deux têtes de renvoi 13, 14, une profondeur s'étendant selon une mesure permettant le passage d'un récipient de diamètre le plus

grand et d'une hauteur s'étendant selon une mesure permettant le passage d'un récipient présentant une hauteur la plus grande.

Selon une caractéristique de l'invention, chaque côté transversal 8 est pourvu d'un système de guidage linéaire 21 s'étendant à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage V. Les systèmes de guidage 21 sont formés, dans l'exemple illustré, par des rails de guidage linéaire montés parallèles entre eux selon une direction transversale par rapport au plan de défilement D des récipients passant par les têtes de renvoi 13 et 14 des convoyeurs 2, 3.

La machine selon l'invention comporte, tel qu'illustré à la fig. 6 un chariot mobile 23 supporté par les rails de guidage linéaire 21. Le chariot mobile 23 est composé d'un demi-chariot avant 24 et d'un demi-chariot arrière 25 en considération de l'avant et de l'arrière de la machine 1. Les demi-chariots 24, 25 sont symétriques par rapport au plan de défilement D.

Chaque demi-chariot 24, 25 comporte un pont rigide 26 monté à chaque extrémité, coulissant sur les rails de guidage linéaire 21. Chaque pont rigide 26 des demi-chariots 24, 25 s'étend dans un plan d'extension longitudinal E qui est parallèle au plan de défilement D des bouteilles (fig. 7).

Selon une forme préférée de réalisation, chaque pont rigide 26 est formé d'une poutre horizontale 27 supportée à une extrémité amont par un bras de support, dit amont, 28 et à une extrémité aval par un bras de support, dit aval, 29. Chaque bras de support 28, 29 est pourvu d'un moyen de coopération avec le système de guidage linéaire 21, tel qu'un patin de glissement 31 coopérant avec un rail de guidage linéaire 21.

Selon une variante préférée de réalisation illustrée par les figures, chaque bras de support 28, 29 est constitué par une équerre présentant une branche verticale 32 reliée à la poutre horizontale 27 et une branche horizontale 33. Les branches horizontales 33 d'un même pont rigide 26 sont montées tête-bêche en étant tournées vers le côté transversal 8 voisin du bâti inférieur 5. Chaque pont rigide 26 constitué d'une poutre horizontale 27 prolongée à chaque extrémité par une équerre présente ainsi une forme générale en oméga.

Selon une variante préférée de réalisation, chaque pont rigide 26 est équipé au niveau de chaque bras de support 28, 29, d'un montant 34 relié à l'extrémité de la branche horizontale 33 opposée de celle pourvue de la branche verticale 32. Chaque

montant 34 qui s'élève verticalement sensiblement parallèlement à une branche verticale 32 est pourvu à sa base d'un patin de glissement 31.

Tel que cela ressort plus précisément de la fig. 6, chaque montant 34 du demi-chariot avant 24 monté en vis-à-vis d'un montant 34 du demi-chariot arrière 25 sont
5 montés à distance l'un de l'autre et délimitent entre eux une partie de la section droite transversale du guichet de passage 11, 12. Cette partie du guichet de passage 11, 12 s'étend sur une longueur sensiblement égale à celle délimitée par les branches horizontales 33 de manière à constituer un volume de montage pour une tête de renvoi 13, 14.

10 Chaque demi-chariot 24, 25 comporte, également, un organe motorisé 37 d'entraînement en rotation pour au moins une et, dans l'exemple illustré, deux courroies sans fin 38. Chaque organe motorisé d'entraînement 37 est supporté par le pont rigide 26 en étant situé à une première extrémité à savoir, dans l'exemple illustré, l'extrémité amont dudit pont 26, de sorte que les organes motorisés 37 sont
15 situés à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage V. Avantagusement, chaque demi-chariot 24, 25 comporte un moto-réducteur 39, monté dans l'axe de l'organe motorisé d'entraînement 37 constitué, de préférence, par un tambour ou un tourteau d'entraînement commun pour deux courroies sans fin 38. Chaque tambour d'entraînement 37 s'étend donc dans le prolongement d'un moto-réducteur 39, ce qui
20 permet de limiter leur encombrement. Dans l'exemple de réalisation illustré, les organes motorisés d'entraînement 37 sont montés dans le volume délimité par et entre les équerres des bras de support amont 38. Plus précisément, chaque tambour d'entraînement 37 s'étend sensiblement dans le prolongement d'un montant 34 sur la hauteur sensiblement de la branche verticale 32 d'un bras de support 28, chaque
25 moto-réducteur 39 monté dans le prolongement d'un tambour d'entraînement 37 faisant saillie par rapport à la branche verticale 32 du bras de support 28. Il est à noter que les courroies sans fin 38 s'étendent sur une longueur limitée en superposition avec le convoyeur amont 2, de sorte que les récipients amenés par le convoyeur 2 peuvent être pris en charge par les courroies 38.

30 Chaque demi-chariot 24, 25 comporte également au moins un et, dans l'exemple illustré, deux organes 41 de renvoi chacun pour une courroie sans fin 38. Les organes de renvoi 41 de chaque demi-chariot sont supportés par le pont rigide 26 dudit chariot, en étant situés à l'extrémité aval dudit pont, opposée de l'extrémité



amont équipée du tambour d'entraînement 37, de sorte que les organes de renvoi 41 sont situés à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage V. De préférence, chaque organe de renvoi 41 est constitué par une poulie de renvoi. Dans un exemple de réalisation préférée, les organes de renvoi 41 sont montés dans le volume délimité par et entre les équerres des bras de support aval 29. Les poulies de renvoi 41 sont donc situées sensiblement à l'aplomb de la surface engendrée par les branches horizontales 33 des bras de support aval. Les courroies sans fin 38 s'étendent donc sur une longueur limitée en superposition avec le convoyeur aval 3, de sorte que les récipients déplacés par les courroies sans fin 38 se trouvent repris, au niveau des organes de renvoi 41, par le convoyeur d'évacuation 3. L'axe des têtes de renvoi 13, 14 des convoyeurs 2, 3 sont ainsi situés au même niveau ou, de préférence, à l'intérieur de l'intervalle délimité par l'axe de l'organe motorisé de déplacement 37 et l'axe de la poulie de renvoi 41. Les récipients sont donc amenés à défiler entre l'organe motorisé de déplacement 37 et les poulies de renvoi 41 selon un sens de déplacement représenté par la flèche F_1 . Bien entendu, le sens de déplacement des récipients (de gauche à droite sur les dessins) peut être de sens opposé à celui représenté (en réalisant une machine symétrique à celle décrite).

Chaque demi-chariot 24, 25 comporte ainsi au moins une et, dans l'exemple illustré, deux courroies sans fin 38 montées chacune entre l'organe motorisé d'entraînement 37 et une poulie de renvoi 41. Il est à noter que les deux brins de chaque courroie sans fin 38 s'étendent de part et d'autre du pont rigide 26 c'est-à-dire plus précisément de la poutre 27 et de la branche verticale 32 de chaque bras de support 28, 29. Chaque courroie sans fin 38 entoure donc un pont rigide 26 supporté à sa base par le bâti inférieur 5 de sorte que chaque courroie sans fin 38 peut être mise en place ou retirée de l'organe motorisé d'entraînement 37 et de l'organe de renvoi 41 à partir de la partie supérieure des demi-chariots 24, 25.

Chaque courroie sans fin 38 d'un demi-chariot présente un brin s'étendant à distance d'un brin d'une courroie sans fin 38 portée par l'autre demi-chariot, de manière à délimiter entre eux un chemin 43 de préhension et de déplacement des récipients. Chaque demi-chariot 24, 25 est équipé d'au moins un et, dans l'exemple illustré, de deux réglottes d'appui 47, s'étendant chacune à l'arrière d'un brin d'une courroie 38, et entre l'organe motorisé d'entraînement 37 et une poulie de renvoi 41, de manière à définir le chemin de préhension 43.

Selon une caractéristique préférée de réalisation, chaque réglette d'appui 47 est pourvue à son extrémité d'une poulie de renvoi 41 et se trouve montée sur au moins une et, de préférence, deux glissières de guidage 49 s'établissant selon une direction verticale et portées par le pont rigide 26. Chaque réglette d'appui 47 est commandée en translation verticale sur les glissières 49 à l'aide d'un organe de commande 50 permettant de régler en hauteur chaque courroie sans fin 38. Un tel réglage permet de positionner au mieux les courroies sur les récipients en fonction de leur forme et/ou de leur taille. Par exemple, chaque réglette d'appui 47 est déplacée par une commande manuelle 50 agissant sur un système de type vis-écrou.

Selon une caractéristique préférée de réalisation, chaque organe motorisé d'entraînement 37 associé à un moto-réducteur 39 constitue un équipement monté coulissant sur le pont rigide selon une direction sensiblement parallèle à celle de défilement F_1 pour permettre le montage et le démontage des courroies sans fin 38. Chaque organe motorisé d'entraînement 37 est pourvu d'un palier de support et de guidage 52 supportant également le moto-réducteur 39. Un tel palier de support et de guidage 52 est muni d'un coulisseau 53 apte à se translater à l'intérieur d'un guide 54 porté par l'extrémité supérieure de la branche verticale 32 du bras de support amont 28. Un tel équipement mobile est verrouillé en position par l'intermédiaire d'un système 56 de tension des courroies et de blocage de l'équipage en position tendue des courroies. Par exemple, le système de tension et de blocage de l'équipage mobile est du type à genouillère. Par ailleurs, chaque organe de renvoi 41 est monté sur une réglette d'appui 47 à l'aide d'un système 57 de tension d'une courroie sans fin 38. Un tel système de tension 57 peut être réalisé par un système de type à ressort permettant d'encaisser les variations de longueur des courroies sans fin 38.

La machine 1 selon l'invention comporte également un système 61 de déplacement en écartement-rapprochement d'un demi-chariot 24 relativement par rapport à l'autre demi-chariot 25. Un tel système de déplacement 61 est situé à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage V pour permettre de laisser libre l'accès audit volume.

Selon une variante préférée de réalisation, le système de déplacement 61 est constitué par un double système vis-écrou monté chacun entre les extrémités voisines des deux ponts rigides 26 des deux demi-chariots 24, 25. Tel que cela ressort de la fig. 7, chaque système vis-écrou comporte une tige 63 filetée au moins en partie pour



coopérer avec un premier écrou 64 monté dans chaque montant 34 du bras de support du demi-chariot avant 24 et avec un deuxième écrou 65 monté dans chaque montant 34 des bras de support du demi-chariot arrière 25. Les écrous 65, équipant le demi-chariot arrière 25, présentent un filetage de sens inversé à celui des écrous 64 du
5 demi-chariot avant 24, de sorte que la rotation des tiges filetées 63, dans un sens ou un sens opposé, entraîne le rapprochement ou l'écartement relatif des deux demi-chariots. Il est à noter que les tiges filetées 63 s'étendent dans le volume des guichets de passage 11, 12, sans gêner le déplacement des récipients, dans la mesure où les tiges filetées 63 sont intercalées entre les brins des convoyeurs 2, 3.

10 Le mouvement des deux tiges filetées 63 est synchronisé par l'intermédiaire d'une transmission 66, par exemple à chaîne, s'étendant parallèlement au plan d'extension longitudinal E. Dans l'exemple illustré, la transmission 66 est constituée par une chaîne 67 s'engrenant sur deux pignons 68 fixés sur les extrémités de chaque tige filetée 63 faisant saillie du pont rigide 26 du demi-chariot arrière 25. Une des
15 tiges filetées 63 est pourvue d'un organe de commande en rotation 69, tel que, par exemple, une manivelle permettant, grâce à la transmission 66, la rotation simultanée des deux tiges filetées 63. Dans cet exemple de réalisation, le système de déplacement en écartement/rapprochement 61 assure le déplacement simultané et identique entre les deux demi-chariots 24, 25 restant centrés par rapport au plan de
20 déplacement D s'étendant au milieu du chemin de préhension et de déplacement 43 des récipients.

Selon une variante de réalisation, le système de déplacement en écartement/rapprochement 61 assure le déplacement de l'un des demi-chariots par rapport à l'autre maintenu en position fixe. A cet égard, chaque système vis-écrou est
25 pourvu d'un dispositif permettant de sélectionner le mode de déplacement des demi-chariots entre eux à savoir un déplacement centré ou décentré par rapport au plan de déplacement D. Un tel dispositif de sélection assure un débrayage d'un demi-chariot par rapport aux tiges filetées de commande 63. Par exemple, les écrous d'un demi-chariot par exemple arrière, sont munis d'un axe de solidarisation par rapport au
30 montant 34. Cet axe de solidarisation est amovible permettant que les écrous se trouvent montés fou. Lors du retrait de ces axes de solidarisation, la rotation des tiges filetées 63 de commande entraîne la rotation folle des écrous, de sorte que le demi-chariot correspondant ne se trouve pas déplacé.

Selon une autre caractéristique préférée de réalisation de l'invention, le bâti inférieur 5 est équipé d'une plaque longitudinale de support 80 montée coulissante sur deux traverses 81 portées par des côtés longitudinaux du bâti et s'étendant parallèlement aux côtés transversaux 8. La plaque 80, qui s'étend à distance des ponts rigides 26, est destinée à supporter des éléments faisant partie de postes de contrôle et/ou d'inspection des récipients pris en charge par les courroies sans fin 38. De tels éléments peuvent être constitués par exemple par des supports, des sources d'éclairage, des capteurs optiques, etc. Le montage coulissant de cette plaque de support 80 permet d'assurer le déplacement complet de l'ensemble des organes supportés par elle. De préférence, cette plaque de support 80 est équipée de moyens permettant de la bloquer en position sur les traverses 81. Selon une caractéristique avantageuse de réalisation, la plaque de support 80 est reliée à un rideau, volet ou tapis (non représenté) enroulé sur un tambour monté sur le côté longitudinal arrière 7 du bâti. Il doit être compris que le rideau constitue, entre le côté longitudinal arrière et la plaque de support 80, un tapis de réception ou de canalisation pour différents objets susceptibles de tomber de la machine, tels que des débris de verre par exemple.

Selon une autre caractéristique préférée de réalisation, la machine 1 comporte un bâti supérieur 90 porté par le bâti inférieur 5 et constitué par quatre montants 91 s'appuyant sur le cadre inférieur 6 du bâti inférieur 5. Les quatre montants 91 sont reliés en partie haute par un cadre 92 conçu pour supporter un compartiment de rangement 93 muni en façade d'une porte d'accès 95. Un tel compartiment 93 est adapté pour recevoir tous les équipements électriques et électroniques nécessaires au fonctionnement de la machine et des postes de contrôle Pi.

Les deux montants arrières 91 supportent une ou deux poutres longitudinales arrières 97, s'étendant horizontalement et destinées à supporter des éléments faisant partie des postes de contrôle et/ou d'inspection Pi. De préférence, ces poutres de support 97 sont montées sur le bâti supérieur 90 par l'intermédiaire de glissières transversales assurant leur écartement/rapprochement par rapport au plan d'extension longitudinale E.

Tel que cela ressort de la description qui précède, la machine 1 selon l'invention possède un encombrement réduit, tout en présentant un espace libre autour du volume d'interruption de convoyage V, et représenté, à titre schématique,



par la référence **L** aux **fig. 3** et **4**. Il doit donc être compris que la structure de la machine **1** est conçue pour faciliter l'accès autour du volume d'interruption de convoyage **V**, de manière à pouvoir y placer le maximum de postes de contrôle et/ou d'inspection **Pi**. Il ressort en effet des dessins que cette machine **1** présente un

5 maximum d'espace libre **L** autour du volume d'interruption de convoyage **V**, tout en assurant sa fonction de prise en charge et de déplacement des récipients.

Tel que cela apparaît plus précisément sur les **fig. 1** et **2**, la machine **1** selon l'invention comporte, de préférence, un habillage de protection **100** et une porte d'accès **101**. L'habillage de protection **100** est constitué par des panneaux de côté

10 **102** et **103** portés par les côtés transversaux **8** des bâtis inférieur **5** et supérieur **90** dans lesquels sont aménagées des ouvertures correspondant au guichet de passage **11**, **12** pour les convoyeurs d'amenée **2** et d'évacuation **3** et les récipients. L'habillage de protection **100** comporte également une série de panneaux de fond

15 **104** habillant la face arrière de la machine. La machine **1** présente, également en façade, un châssis **110** délimitant une baie **111** permettant d'accéder à la machine. Cette baie **111** est ouverte ou fermée à l'aide d'une porte **101** conforme à l'invention associée dans l'exemple illustré à un vantail pivotant **112**. Dans l'exemple illustré sur les dessins, la porte **101** comporte un premier panneau mobile **120** monté articulé à un deuxième panneau mobile **121**.

20 Selon une caractéristique de la porte d'accès **101** selon l'invention, le premier panneau mobile **120** comporte une structure **122** de réception pour des moyens de contrôle et/ou de commande **123** de la machine. Ces moyens de contrôle et/ou de commande **123** qui constituent un interface homme-machine se présentent sous la forme d'un clavier, d'un écran, d'un pupitre de commande, d'une souris, etc. Les

25 moyens de contrôle et/ou de commande **123** se trouvent accessibles à partir de la façade **124** du premier panneau mobile **120**. Tel que cela ressort clairement de la **fig. 2**, le premier panneau mobile **120** possède une épaisseur adaptée pour permettre le montage des moyens de contrôle et/ou de commande **123**. A cet effet, le premier panneau mobile **120** présente une paroi de fond **125** en avant de laquelle s'établit à

30 distance la paroi de façade **124** dans laquelle est aménagé au moins un logement **127** délimité par des joues **128** raccordées à une paroi plane **129**. La paroi de fond **125** est reliée à la paroi de façade **124** par l'intermédiaire de deux flancs externes **131**, de sorte que le premier panneau mobile **120** constitue un caisson fermé.

Selon une autre caractéristique de la porte d'accès 101, le châssis 110 est équipé de moyens 140 de guidage en coulissement et en pivotement pour les panneaux mobiles 120, 121, de manière à assurer le déplacement des panneaux mobiles entre une position de fermeture dans laquelle la façade 124 du premier
5 panneau mobile 120 ferme, au moins en partie, la baie (fig. 1) et une position d'ouverture dans laquelle le premier panneau mobile 120 s'étend latéralement par rapport à la baie 111 dans un plan sensiblement perpendiculaire au plan délimité par la baie, avec sa façade 124 tournée vers la baie pour permettre à un opérateur, placé devant la baie 111, d'accéder à la baie et aux moyens de contrôle et/ou de commande
10 123. Il doit donc être considéré qu'en position fermée, un opérateur peut accéder aux moyens de contrôle et de commande 123 sans que ceux-ci encombrant l'espace environnant de la machine 1. En position d'ouverture de la baie 111, un opérateur placé devant la baie peut accéder aux moyens de contrôle et/ou de commande 123 tout en visualisant, sans changer de place, l'intérieur de la machine afin,
15 simultanément, d'observer par exemple le résultat des commandes effectuées sur l'interface homme-machine 123. De plus, l'accès à la baie 111 n'est pas limité, si ce n'est par l'épaisseur des panneaux mobiles 120, 121.

Dans l'exemple de réalisation mettant en œuvre une porte à deux panneaux mobiles (fig. 1, 2, 4 et 8), les moyens de guidage en coulissement et en pivotement
20 140 sont constitués par au moins un rail 145 de support et de guidage monté sur le côté longitudinal avant 90₁ du bâti supérieur 90. Un rail 145, dit supérieur, possède une section droite transversale en forme de « C » et sert de support de guidage pour un organe de roulement 146, tel qu'un galet. Cet organe de roulement 146 est relié à une patte 147 montée autour d'un pivot 148, dans la partie haute du premier panneau
25 mobile 120, au niveau de son côté vertical libre 120₁. Le premier panneau mobile 120 est équipé, également, d'un organe de guidage 149 supporté par une patte 150, montée sur un pivot 151, dans la partie basse du premier panneau mobile 120, au niveau de son côté vertical libre 120₁. L'organe de guidage 149 est monté à l'intérieur d'un rail 153, dit inférieur, supporté par un côté longitudinal 7 du bâti
30 inférieur 5 et possédant une section droite transversale en « U ».

Dans la description qui précède, le premier panneau mobile 120 se trouve donc suspendu au rail supérieur 145, tandis que le rail inférieur 153, coopérant avec l'organe de guidage 149, évite la rotation du premier panneau mobile 120. Bien



entendu, il peut être envisagé d'intervertir la position entre les organes de roulement 146 et de guidage 149 ou d'utiliser deux organes de roulement pour assurer le support et le guidage du premier panneau mobile 120.

Le premier panneau mobile 120 est monté articulé, au niveau de son côté vertical 120₂, opposé au côté vertical libre 120₁, par des charnières 160 sur un côté du deuxième panneau mobile 121 qui est également monté articulé sur le châssis 110 selon son côté opposé par des axes 161. Le deuxième panneau mobile 121 est donc monté articulé, d'un côté, au châssis 110 selon une direction verticale passant par les axes 161 et, de l'autre côté, au premier panneau mobile 120 selon aussi une direction verticale passant par les charnières 160.

Tel que cela ressort de la description qui précède, les panneaux mobiles 120 et 121 permettent en position déployée de fermer la baie. Dans cette position, les parois avant des panneaux 120, 121 s'établissent dans le prolongement l'une de l'autre avec leur face tournée vers l'extérieur par rapport à la machine. Lorsqu'une intervention sur la machine 1 doit intervenir, la porte 101 est ouverte en effectuant un effort de traction sur au moins une poignée 164 placée par exemple sur le deuxième panneau mobile 121, de manière à assurer un pliage entre les deux panneaux mobiles 120, 121, afin que le premier panneau mobile 120 vienne se replier contre le deuxième panneau mobile avec leurs faces internes ou de fond tournées l'une vers l'autre. Dans cette position, les panneaux mobiles 120, 121 s'étendent sensiblement perpendiculairement à la baie avec le premier panneau mobile 120 ayant sa façade 124 tournée ou orientée vers la baie 111. Le passage de la porte, de sa position ouverte à sa position fermée, est effectué de manière inverse en opérant, par exemple, un effort de traction sur le premier panneau mobile 120 à partir d'une poignée 164 pour l'amener à se déplacer le long des rails de guidage 145, 153.

Les fig. 9 et 10 illustrent une autre variante de réalisation de moyens de guidage en coulissement et en pivotement 140 pour une porte d'accès 101 comportant un unique panneau mobile 120. Selon cette variante de réalisation, les moyens de guidage 140 sont constitués par au moins un et, de préférence, deux rails de support et de guidage 145, 153, tels que décrits précédemment, pour des organes de roulement, respectivement 146, 149 montés selon des pivots 170 à un côté vertical 120₁ du panneau mobile 120. L'autre côté vertical 120₂ du panneau mobile 120 est relié, à sa partie haute et à sa partie basse, par des pivots 176, à deux barres

d'extension 175 guidées chacune en translation dans une glissière 176 montée selon une direction sensiblement perpendiculaire à la baie 111.

Un effort de traction sur le panneau mobile 120 conduit les organes de roulement 146, 149 à glisser le long des rails 145, 153, tout en provoquant
5 simultanément la sortie de la barre d'extension 175 pour permettre le pivotement du panneau mobile 120, de manière, en fin de course, à s'établir sensiblement perpendiculairement par rapport à la baie 111. La fermeture de la baie 111 s'effectue selon un mouvement de sens inverse du panneau mobile 120.

L'invention n'est pas limitée aux exemples décrits et représentés car diverses
10 modifications peuvent y être apportées sans sortir de son cadre.

d'extension 175 guidées chacune en translation dans une glissière 178 montée selon une direction sensiblement perpendiculaire à la baie 111.

Un effort de traction sur le panneau mobile 120 conduit les organes de roulement 146, 149 à glisser le long des rails 145, 153, tout en provoquant
5 simultanément la sortie de la barre d'extension 175 pour permettre le pivotement du panneau mobile 120, de manière, en fin de course, à s'établir sensiblement perpendiculairement par rapport à la baie 111. La fermeture de la baie 111 s'effectue selon un mouvement de sens inverse du panneau mobile 120.

L'invention n'est pas limitée aux exemples décrits et représentés car diverses
10 modifications peuvent y être apportées sans sortir de son cadre.

REVENDECATIONS

1 - Machine pour amener à défiler, selon un sens donné, des récipients devant au moins un poste de contrôle, caractérisée en ce qu'elle comporte :

- 5 – un bâti inférieur (5) délimitant un cadre porteur (6) présentant deux côtés longitudinaux (7) et deux côtés transversaux (8) dont l'un présente un guichet (11) de passage pour l'extrémité d'un convoyeur d'amenée (2) de récipients destiné à coopérer avec une tête de renvoi amont (13) montée sur le bâti, tandis que l'autre côté transversal (8) présente un guichet de passage (12) pour l'extrémité d'un convoyeur d'évacuation (3) de récipients destiné

10 à coopérer avec une tête de renvoi aval (14) montée sur le bâti et délimitant, avec la tête de renvoi amont, un volume d'interruption de convoyage (V), chaque côté transversal étant pourvu d'un système de guidage linéaire (21) s'étendant à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage,
- 15 – un chariot mobile (23) supporté par les systèmes de guidage linéaire (21) et composé d'un demi-chariot avant (24) et d'un demi-chariot arrière (25), chaque demi-chariot comportant :

 - 20 • un pont rigide (26) monté, à chaque extrémité, coulissant sur les systèmes de guidage linéaire (21), les ponts rigides des demi-chariots présentant des plans d'extension longitudinaux s'étendant parallèlement entre eux,
 - 25 • un organe motorisé (37) d'entraînement en rotation pour au moins une courroie, l'organe motorisé d'entraînement (37) étant supporté par le pont rigide (26) en étant situé à une première extrémité dudit pont,
 - 25 • au moins un premier organe de renvoi (41) pour au moins une courroie, supporté par le pont rigide en étant situé à une deuxième extrémité dudit pont,
 - 30 • au moins une première courroie d'entraînement sans fin (38) montée entre l'organe motorisé d'entraînement (37) et l'organe de renvoi (41) en ayant un brin s'étendant devant une réglette d'appui (47) supportée par le pont rigide et à distance d'un brin de la courroie portée par l'autre demi-chariot de manière à délimiter entre eux un



chemin (43) de préhension et de déplacement des récipients entre au moins la tête de renvoi amont (13) et la tête de renvoi aval (14),

- et un système (61) de déplacement en écartement-rapprochement d'un demi-chariot relativement par rapport à l'autre demi-chariot, situé à l'extérieur du volume d'interruption de convoyage (V).

2 - Machine selon la revendication 1, caractérisée en ce que chaque demi-chariot (24, 25) comporte un moto-réducteur (39) monté dans l'axe de l'organe motorisé d'entraînement (37).

3 - Machine selon la revendication 1 ou 2, caractérisée en ce que chaque demi-chariot (24, 25) comporte :

- un deuxième organe de renvoi (41) pour une courroie, supporté par le pont rigide (26) en étant situé à la deuxième extrémité dudit pont en s'étendant de façon superposée par rapport au premier organe de renvoi (41), chaque organe de renvoi (41) étant formé par une poulie,
- et une deuxième courroie d'entraînement sans fin (38) montée entre l'organe motorisée d'entraînement (37) et le deuxième organe de renvoi (41) en ayant un brin s'étendant devant une réglette d'appui (47) supportée par le pont rigide (36) et à distance d'un brin de la deuxième courroie (38) portée par l'autre demi-chariot,
- et en tant qu'organe d'entraînement (37), un tambour d'entraînement commun pour les première et deuxième courroies (38).

4 - Machine selon la revendication 1 ou 3, caractérisée en ce que chaque réglette d'appui (47) supporte un organe de renvoi (41) et se trouve montée sur au moins une glissière de guidage (49) s'établissant selon une direction verticale et présentée par le pont rigide (26), chaque réglette d'appui (47) étant déplacée en translation verticale sur les glissières par un organe de commande (50), de manière à permettre de régler en hauteur les courroies.

5 - Machine selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisée en ce que chaque demi-chariot (24, 25) comporte un pont rigide (26) formé d'une poutre (27) supportée à chaque extrémité par un bras de support (28, 29) pourvu d'un patin (31) coopérant avec un système de guidage linéaire (21).

6 - Machine selon la revendication 5, caractérisée en ce que chaque bras de support (28, 29) est constitué par une équerre présentant une branche verticale (32)

reliée à la poutre (27) et une branche horizontale (33) tournée vers le côté transversal voisin du bâti et supportée par un montant (34) pourvu à sa base d'un patin (31), les branches horizontales (33) et les montants (34) des demi-chariots montés en vis-à-vis délimitant entre eux au moins une partie d'un guichet de passage (11, 12) pour un
5 convoyeur (2, 3).

7 - Machine selon la revendication 6, caractérisée en ce que chaque équerre d'un demi-chariot (24, 25) montée en vis-à-vis avec une équerre de l'autre demi-chariot délimite un volume de montage par les organes motorisés d'entraînement (37) et les organes de renvoi (31).

10 8 - Machine selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisée en ce que le système (61) de déplacement en écartement-rapprochement des demi-chariots (24, 25) est constitué par un double système vis-écrou monté entre les extrémités voisines des deux ponts rigides, l'un des systèmes étant pourvu d'un organe (69) de commande en déplacement et se trouve relié à l'autre système, par une transmission
15 (66) s'étendant parallèlement aux plans d'extension longitudinaux.

9 - Machine selon la revendication 7 ou 8, caractérisée en ce que le système de déplacement en écartement-rapprochement (61) assure le déplacement simultané et identique entre les deux demi-chariots (24, 25) restant centrés par rapport à un plan de déplacement (D) s'étendant au milieu du chemin (43) de préhension et de
20 déplacement des récipients.

10 - Machine selon la revendication 8, caractérisée en ce que le système de déplacement en écartement-rapprochement (61) assure le déplacement de l'un des demi-chariot par rapport à l'autre maintenu en position fixe, chaque système vis-écrou étant pourvu d'un dispositif de sélection du mode de déplacement des demi-
25 chariots entre eux, à savoir un déplacement centré ou décentré par rapport au plan de déplacement.

11 - Machine selon la revendication 1 ou 2, caractérisée en ce que :

— chaque organe d'entraînement (37), associé à un moto-réducteur (39), constitue un équipage monté coulissant sur le pont rigide selon une direction
30 parallèle à celle de défilement, de manière à permettre le montage-démontage des courroies (38), cet équipage coulissant étant verrouillé en position à l'aide d'un système de tension et de blocage (56),

- et chaque organe de renvoi (41) est monté sur un système (57) de mise en tension de la courroie.

12 - Machine selon la revendication 11, caractérisée en ce que le système de tension et de blocage (56) est un système de type à genouillère.

5 13 - Machine selon la revendication 1, caractérisée en ce que le bâti inférieur (5) est équipé d'une plaque longitudinale de support (80) montée coulissante sur deux traverses (81) portées par les côtés longitudinaux et s'étendant parallèlement aux côtés transversaux (8), la plaque (80) étant destinée à supporter des éléments faisant partie de postes de contrôle (Pi).

10 14 - Machine selon la revendication 13, caractérisée en ce que la plaque longitudinale de support (80) est reliée à un rideau enroulé sur un tambour monté sur le côté longitudinal arrière du bâti inférieur (5)

15 15 - Machine selon la revendication 1, caractérisée en ce que le bâti inférieur (5) est équipé de quatre pieds (9) réglables en hauteur et supportant le cadre porteur (6) dont les côtés transversaux (8) sont réglables en longueur.

20 16 - Machine selon l'une des revendications 1 à 15, caractérisée en ce qu'elle comporte un bâti supérieur (90) porté par le bâti inférieur (5) et constitué par quatre montants (91) reliés en partie haute par un cadre, les deux montants arrières supportant au moins une poutre longitudinale arrière (97) destinée à supporter des éléments faisant partie des postes de contrôle (Pi).

17 - Machine selon la revendication 16, caractérisée en ce que la poutre de support (97) est montée sur le bâti supérieur (90) par l'intermédiaire de glissières transversales assurant son écartement/rapprochement par rapport au plan d'extension longitudinal.

25 18 - Machine selon la revendication 16 ou 17, caractérisée en ce que le bâti supérieur (90) délimite un compartiment haut (93) accessible en façade par une porte (95).

19 - Machine selon l'une des revendications 1 à 18, caractérisée en ce qu'elle comporte un habillage de protection (100) et une porte d'accès (101).

30 20 - Machine selon la revendication 19, caractérisée en ce que la porte d'accès (101) comporte un châssis (110) délimitant une baie (111) et équipé de moyens (140) de guidage en coulissement et en pivotement pour au moins un panneau mobile (120) comportant une structure de réception (122) pour des moyens de contrôle et/ou de

commande (123) de la machine, accessibles à partir de la façade (124) du panneau mobile, les moyens de guidage en coulissement et en pivotement (140) étant adaptés pour assurer le déplacement du panneau mobile (120), entre une position de fermeture dans laquelle la façade (124) du panneau mobile ferme, au moins en partie, la baie et une position d'ouverture dans laquelle le panneau mobile s'étend latéralement par rapport à la baie (111) dans un plan sensiblement perpendiculaire au plan délimité par la baie, avec sa façade (124) tournée vers la baie pour permettre à un opérateur placé devant la baie, d'accéder à la baie et aux moyens de contrôle et/ou de commande (123).

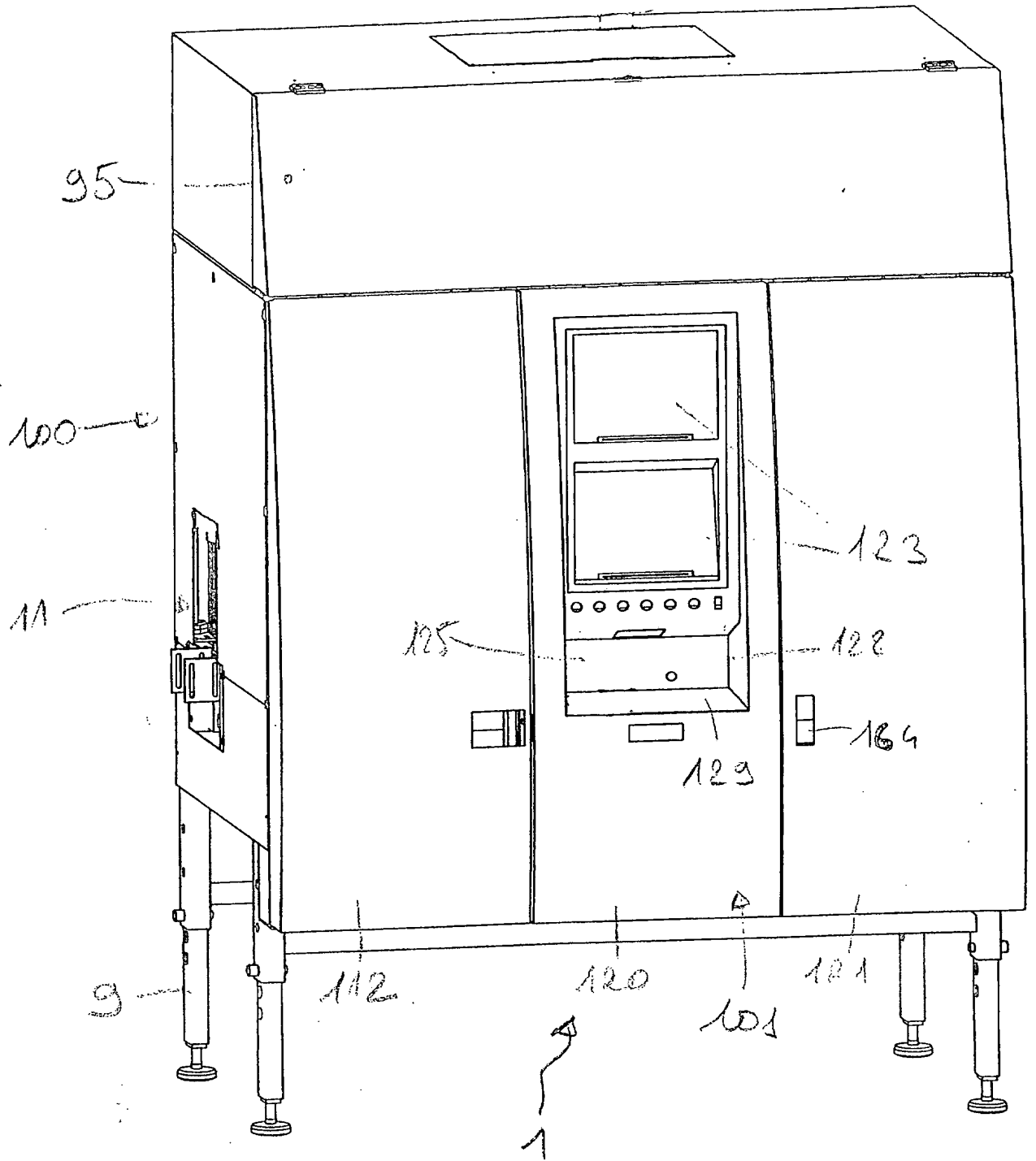
10 **21** - Machine selon la revendication 20, caractérisée en ce que les moyens de guidage (140) assurent le coulissement et le pivotement pour un panneau mobile (120) et sont constitués par au moins un rail de support et de guidage (145, 153) pour au moins un organe de roulement (146, 149) équipant le panneau mobile, le panneau mobile étant relié, à sa partie haute et à sa partie basse, par un pivot (176) à une barre d'extension (175) guidée en translation selon une direction sensiblement perpendiculaire à la baie.

20 **22** - Machine selon la revendication 20, caractérisée en ce que les moyens de guidage en coulissement et en pivotement (140) sont constitués par au moins un rail de support et de guidage (145, 153) pour au moins un organe de roulement (146, 149) équipant un premier panneau mobile (120) articulé à un deuxième panneau mobile (121) monté articulé sur le châssis, les panneaux mobiles (120, 121) étant destinés à se replier l'un sur l'autre en position d'ouverture de la baie.

25 **23** - Machine selon la revendication 21 ou 22, caractérisée en ce que les moyens de guidage en coulissement et en pivotement (140) sont constitués par un rail de support et de guidage dit supérieur (145) disposé en partie haute du châssis et un rail de guidage dit inférieur (153) disposé en partie basse du châssis, l'un recevant le ou les organes de roulement (146) portés par le panneau mobile, tandis que l'autre reçoit un organe de guidage (149).

30 **24** - Machine selon l'une des revendications 20 à 23, caractérisée en ce que le panneau mobile (120) comporte des moyens de contrôle et/ou de commande (123) de la machine, accessibles à partir de la façade (124) du panneau mobile (120).

FIG 1



1/7

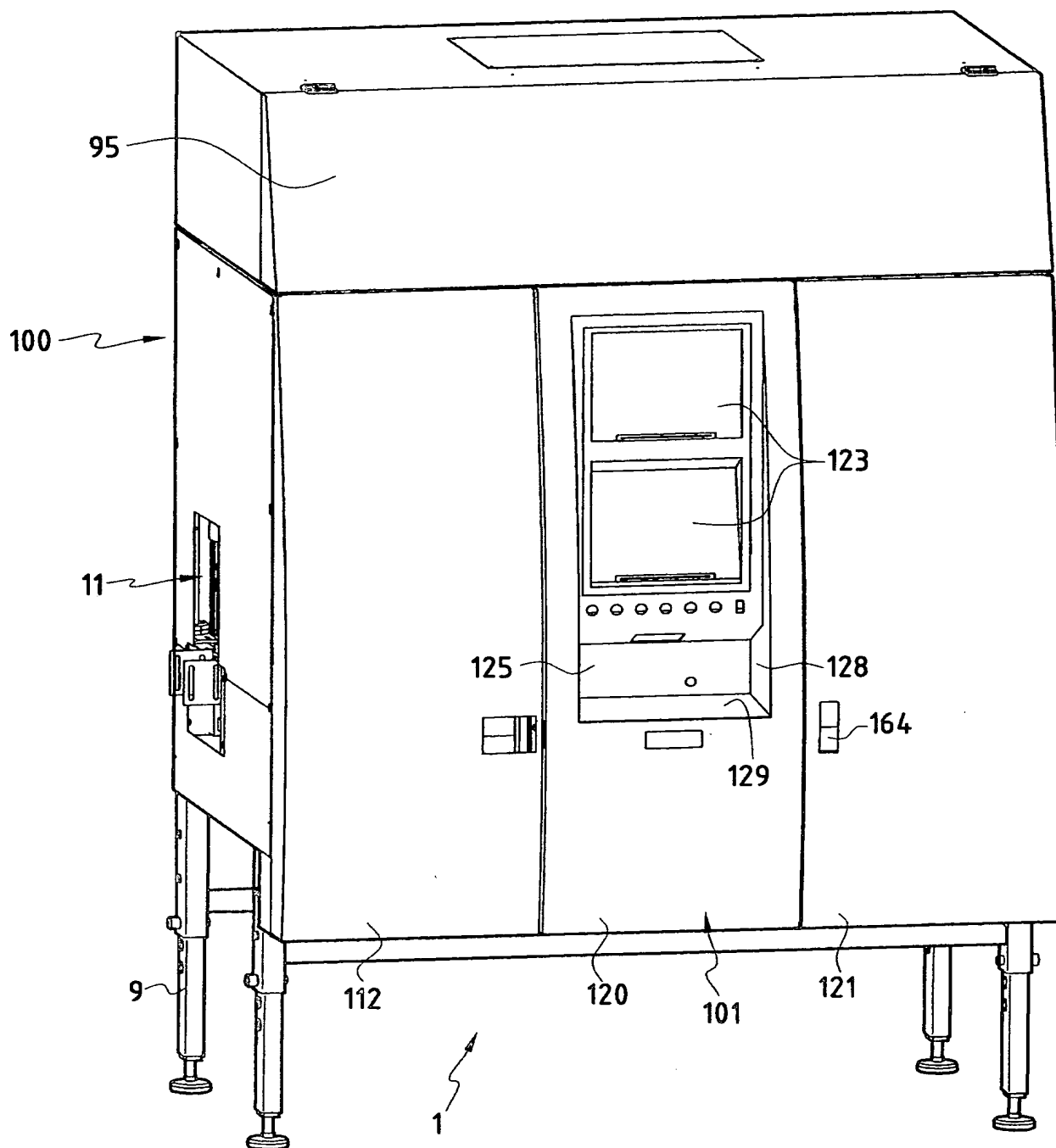
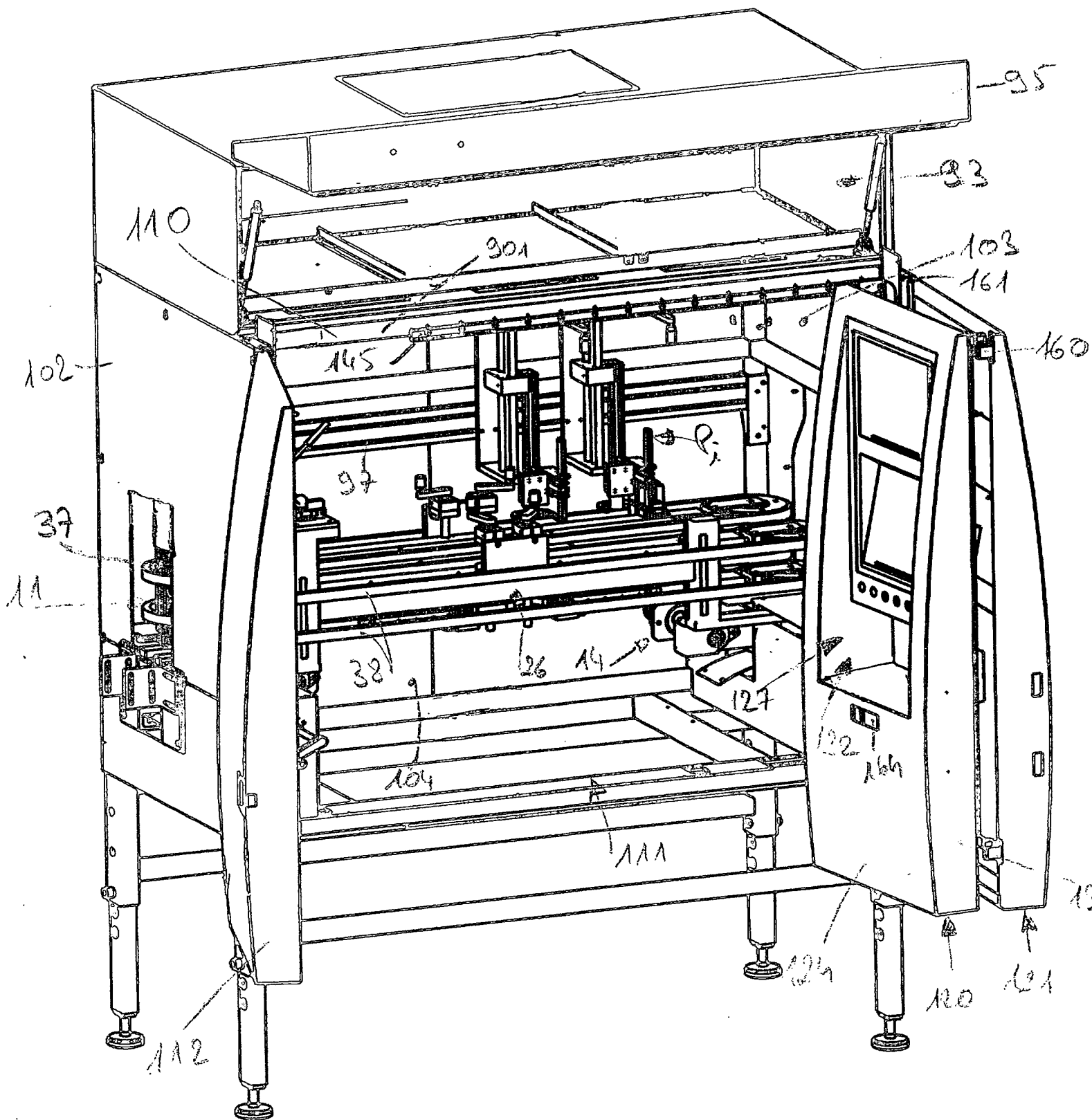


FIG.1

FIG 2



2/7

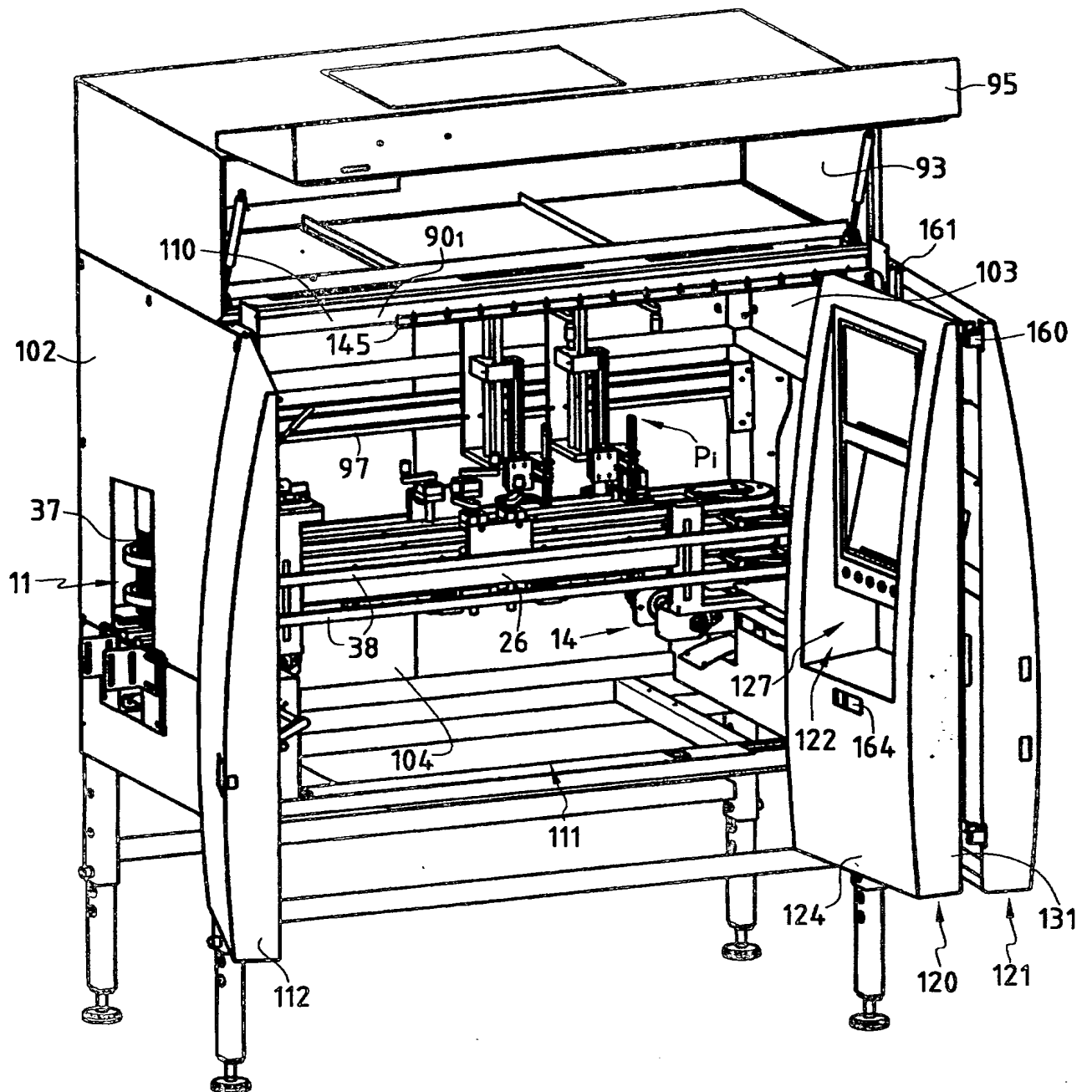
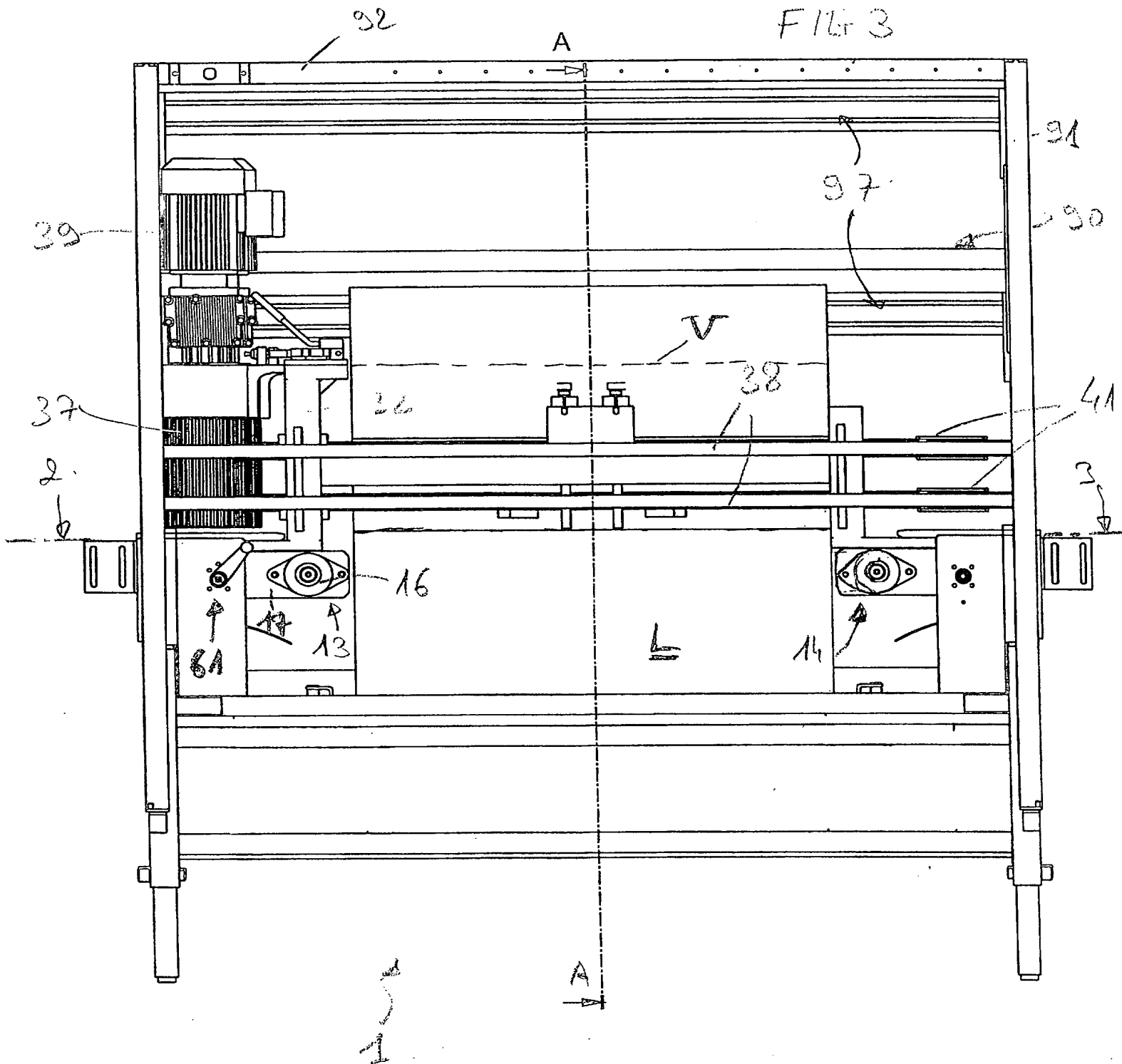


FIG.2



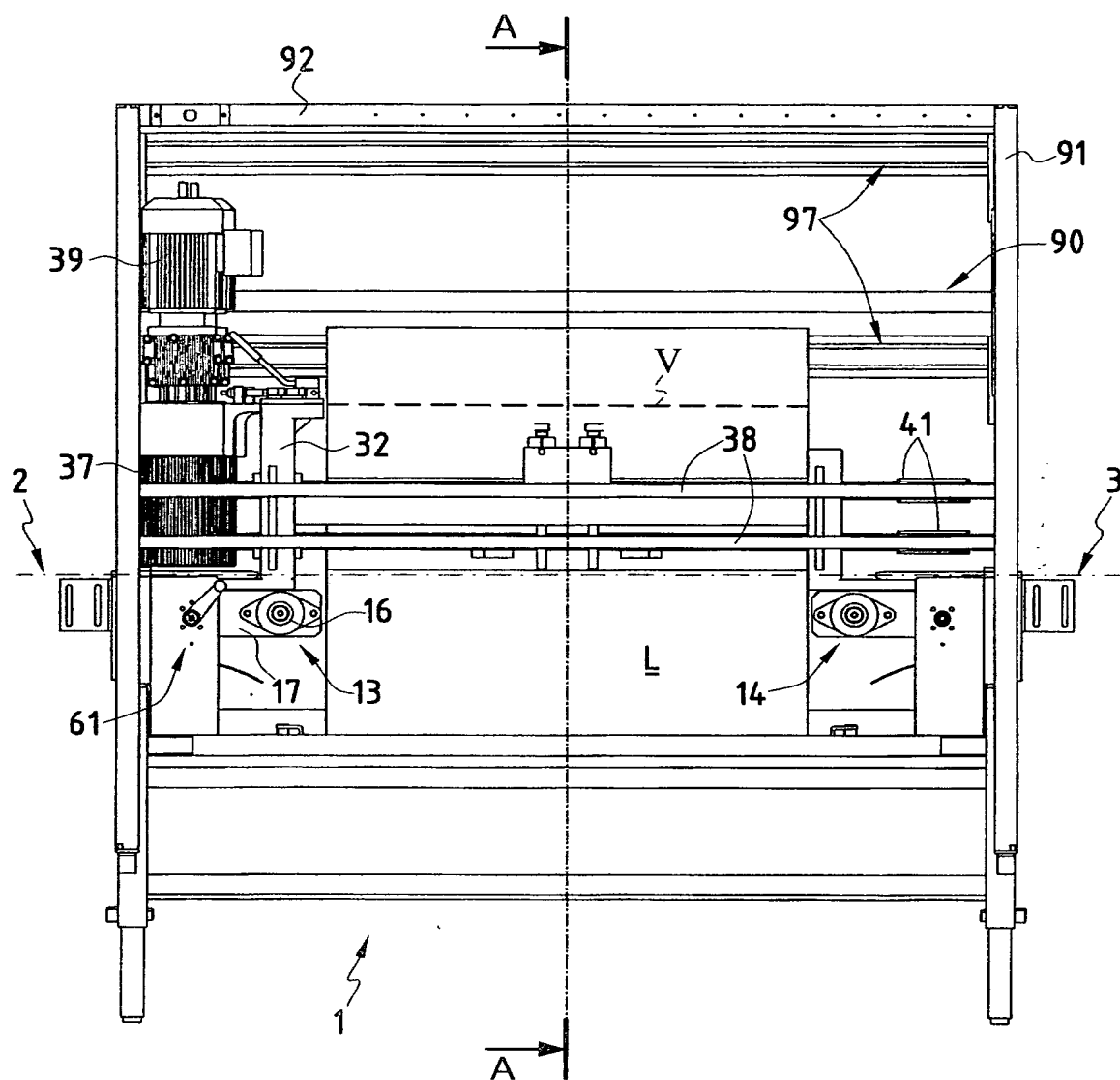
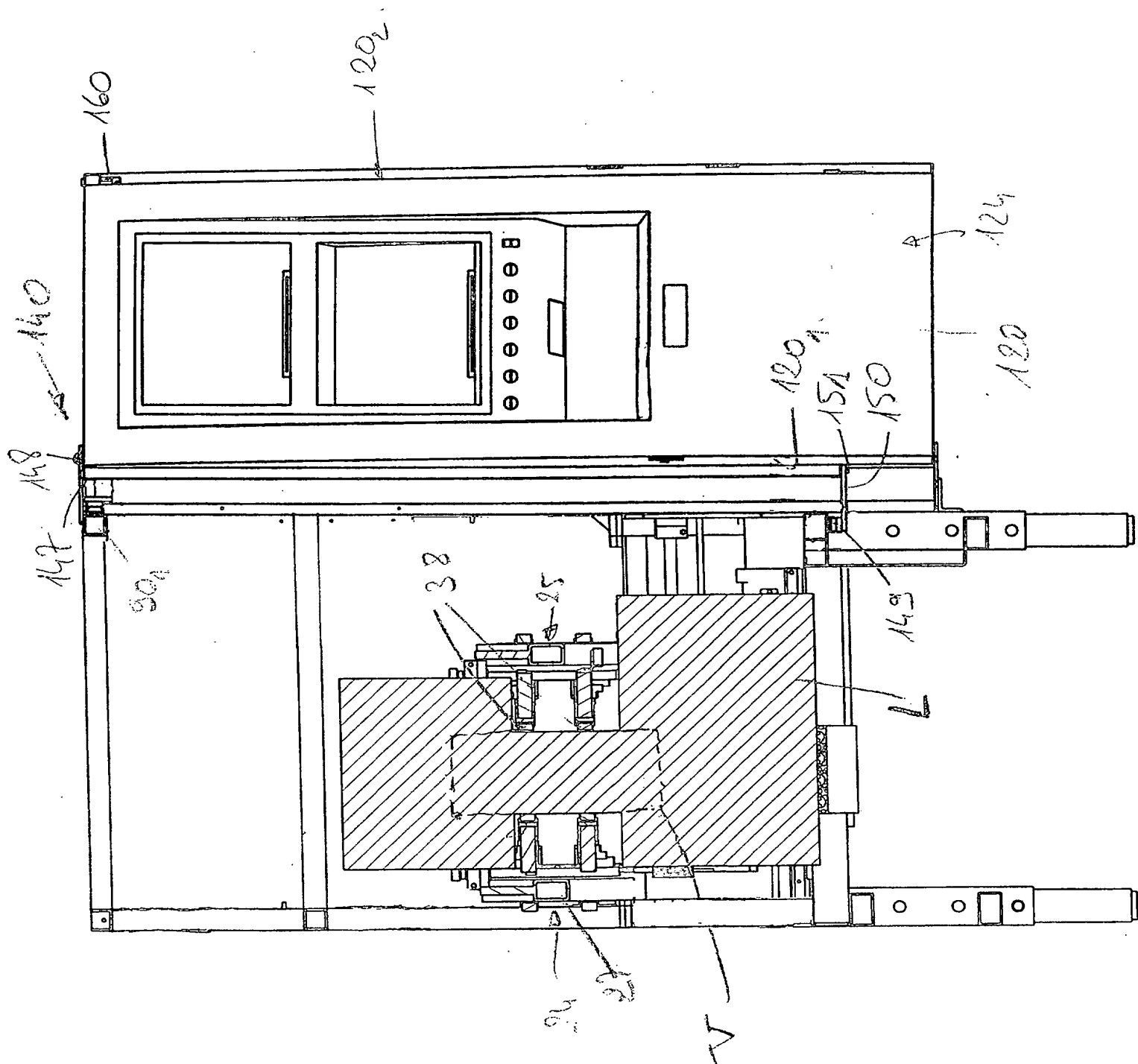


FIG. 3

FIG 1



4/7

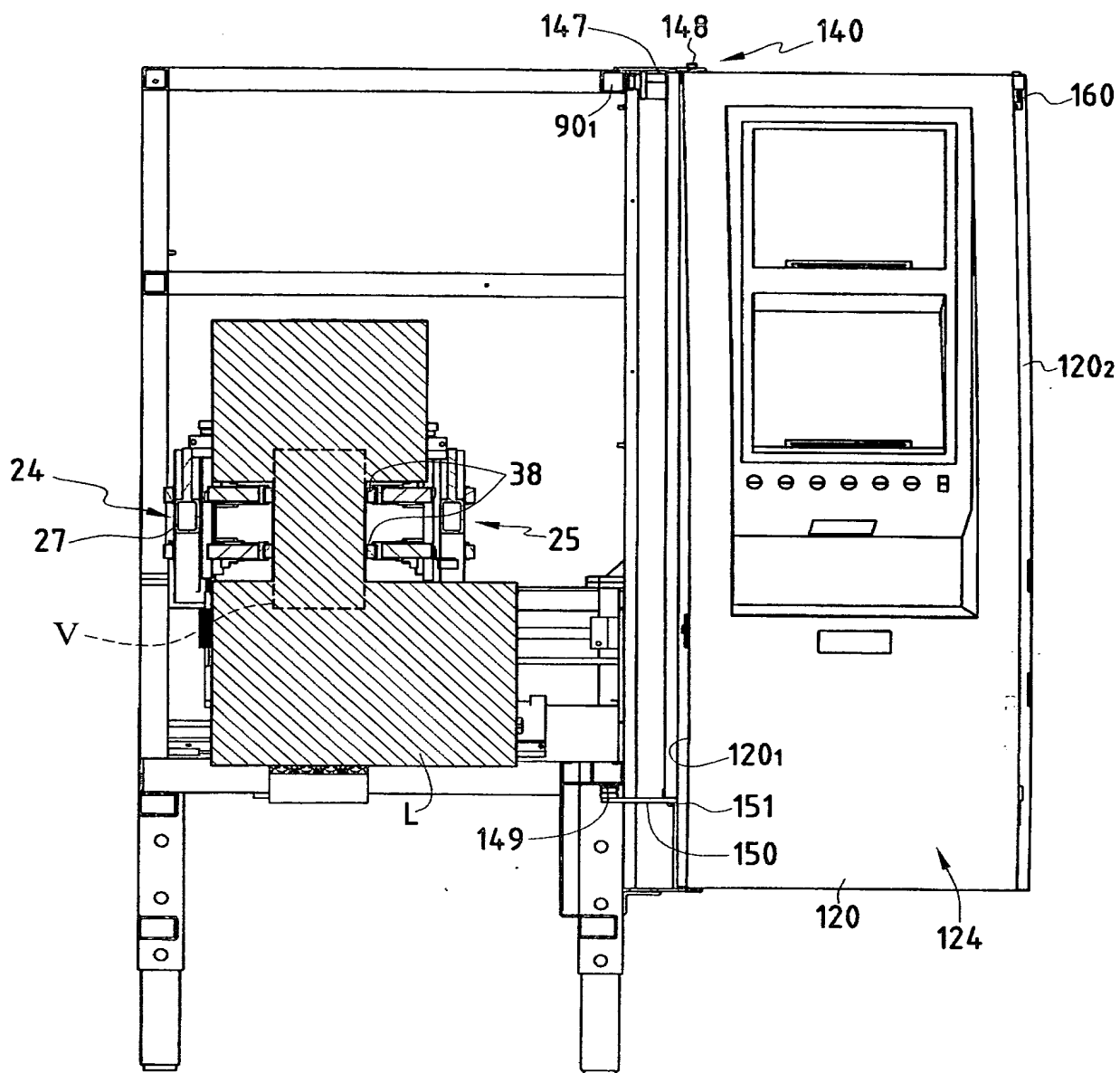
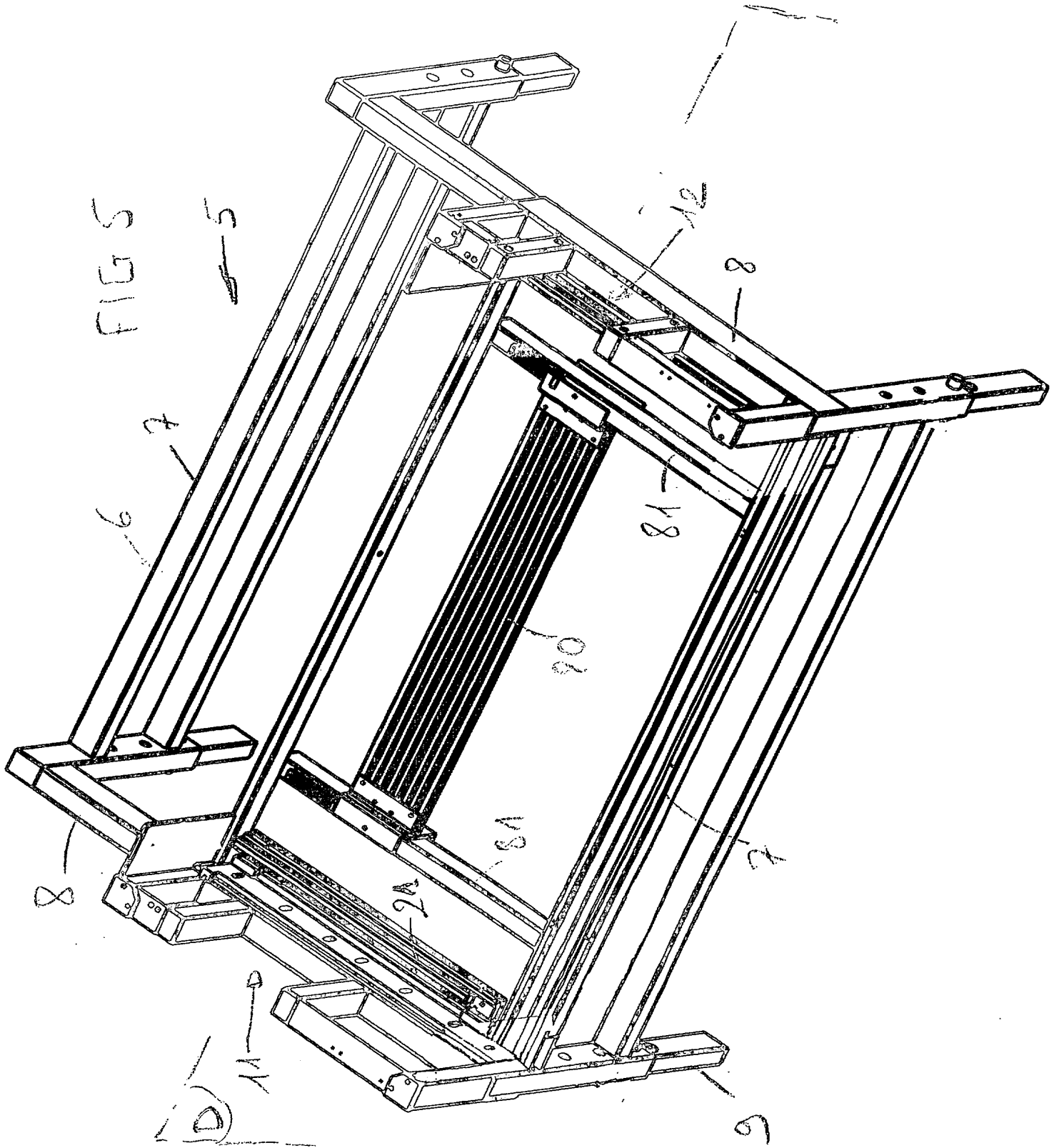


FIG.4



5/7

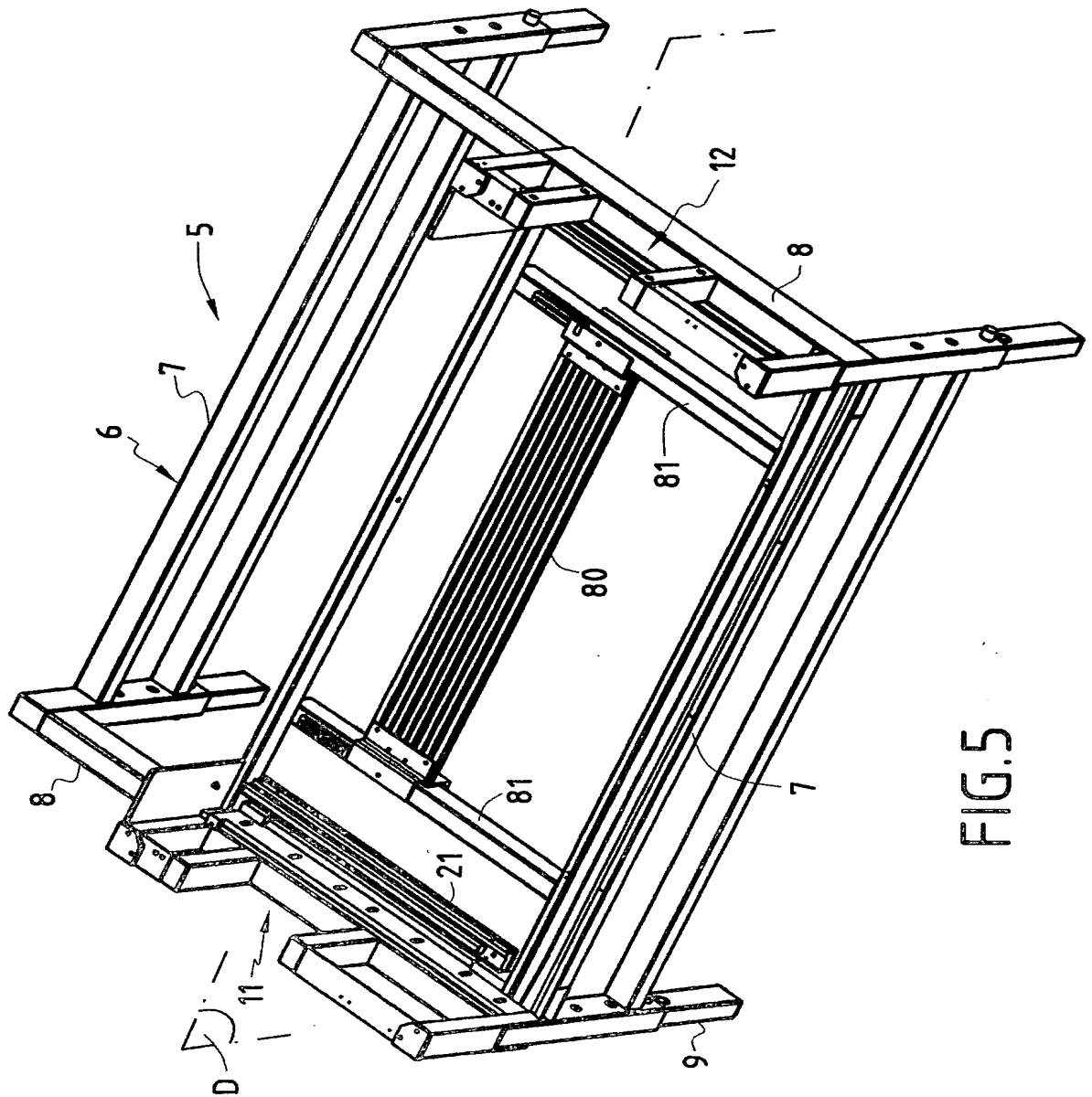
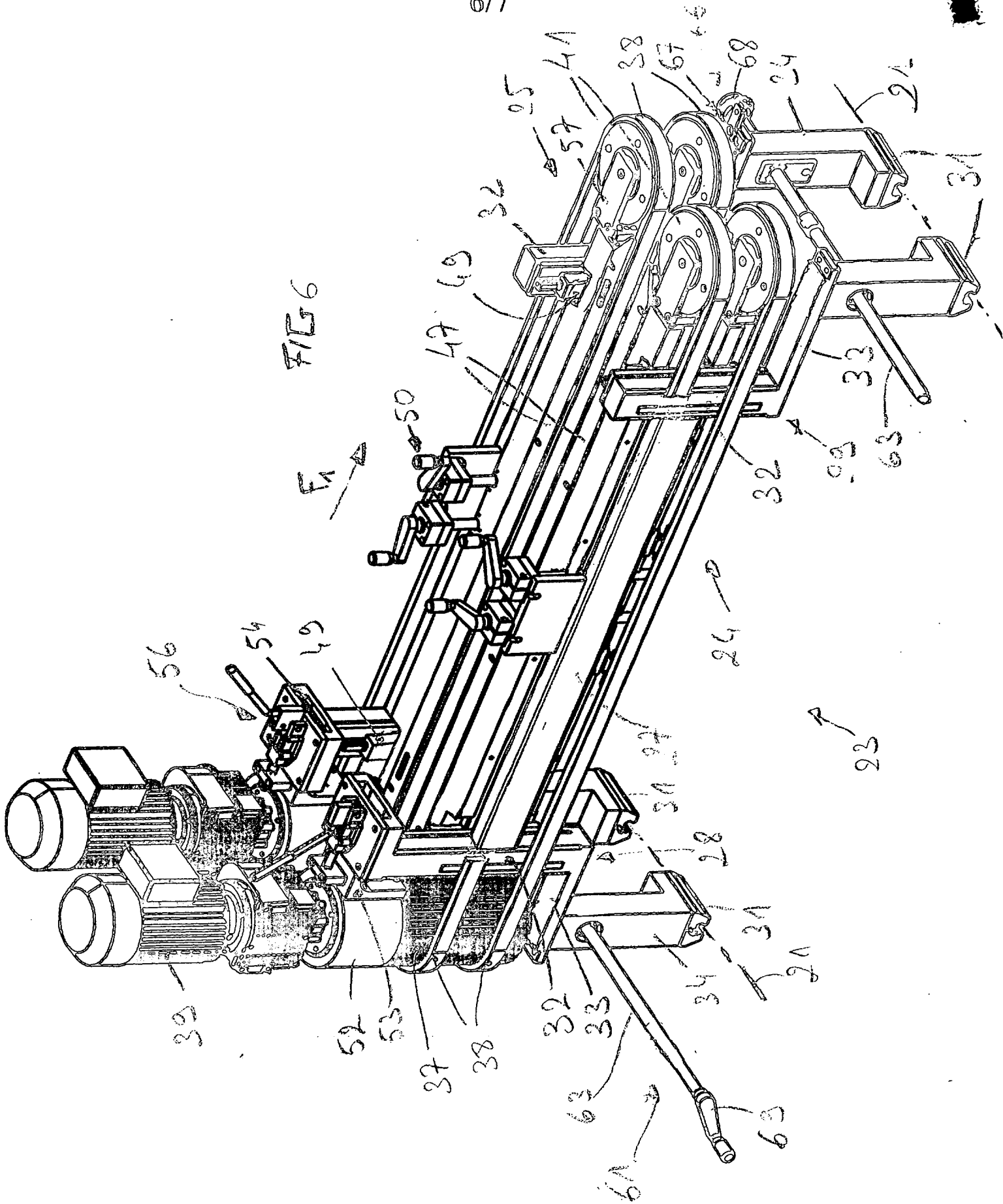


FIG. 5



6/7

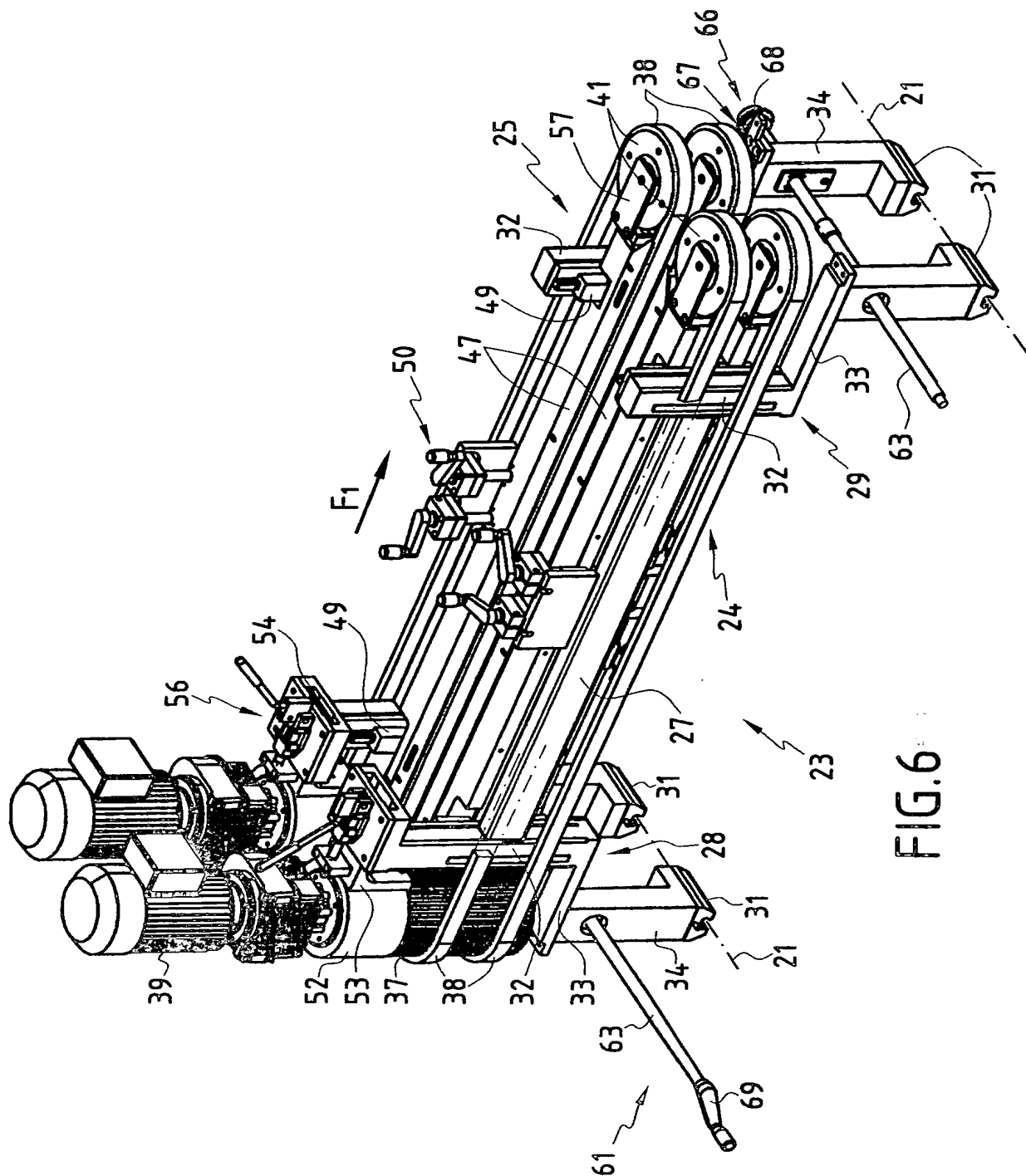
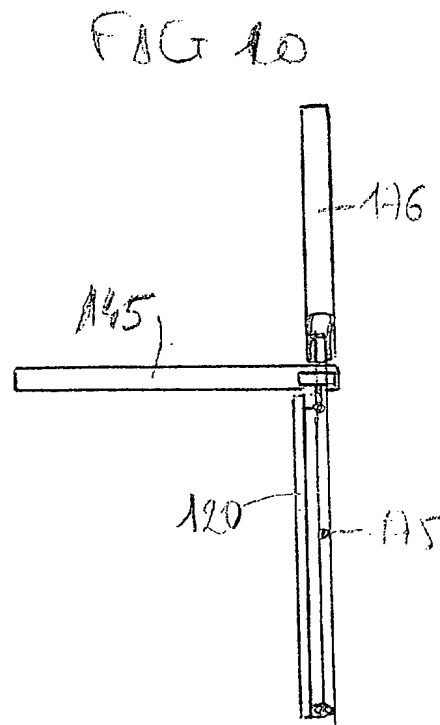
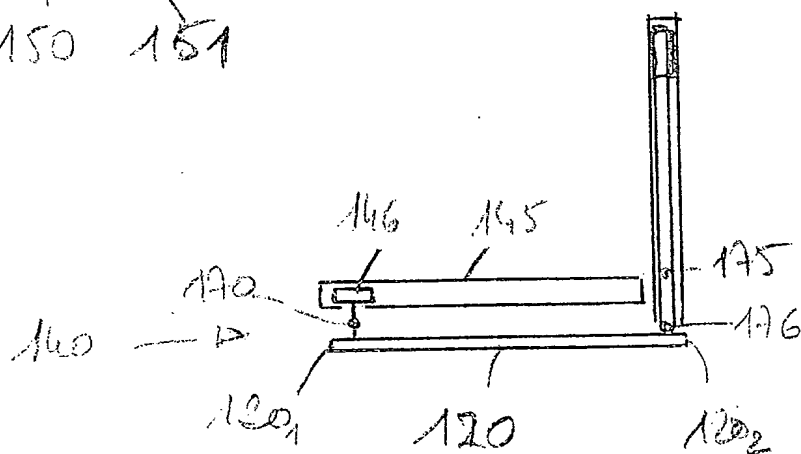
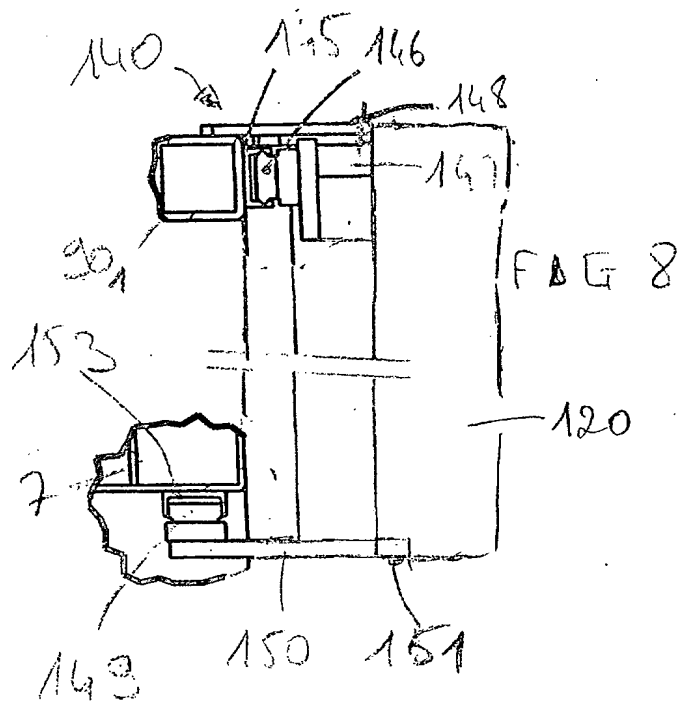
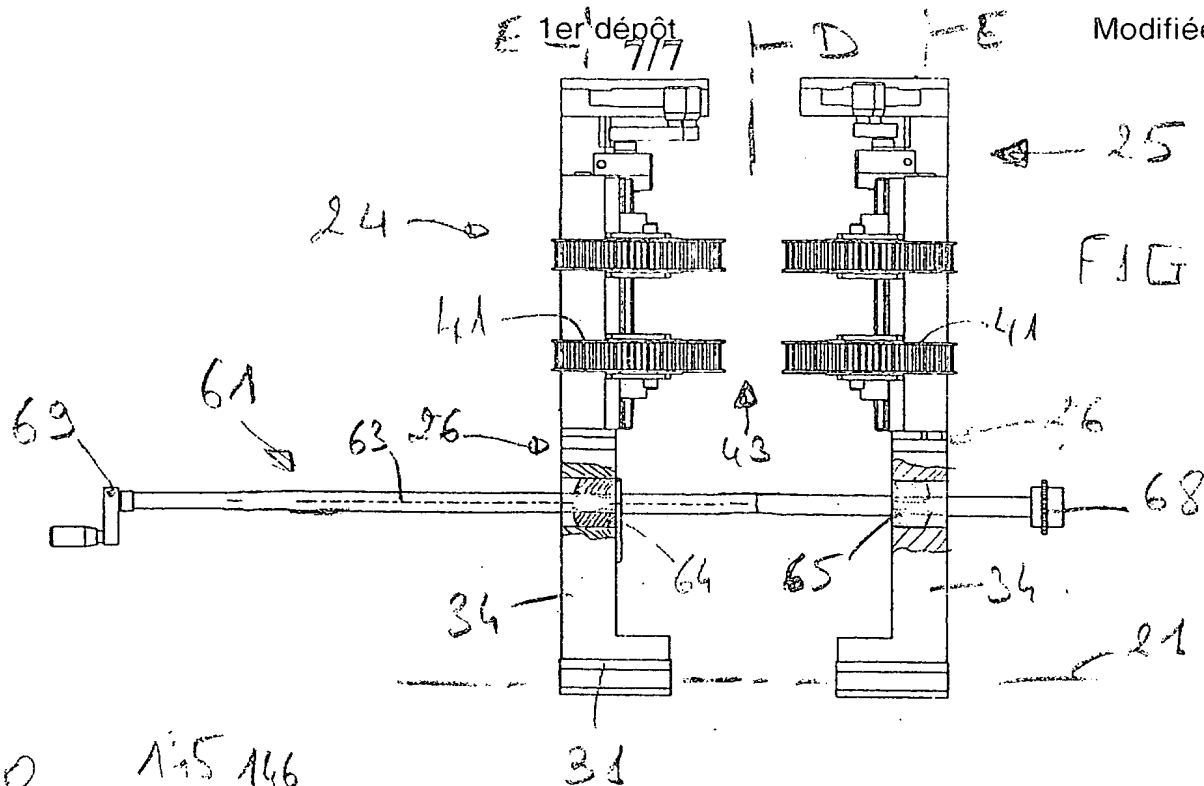
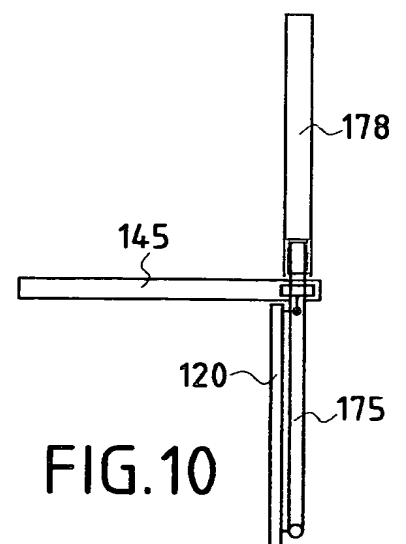
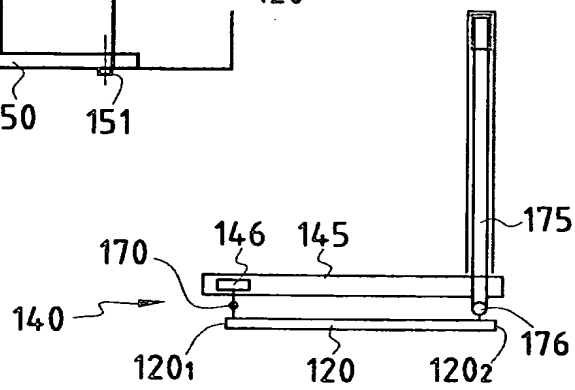
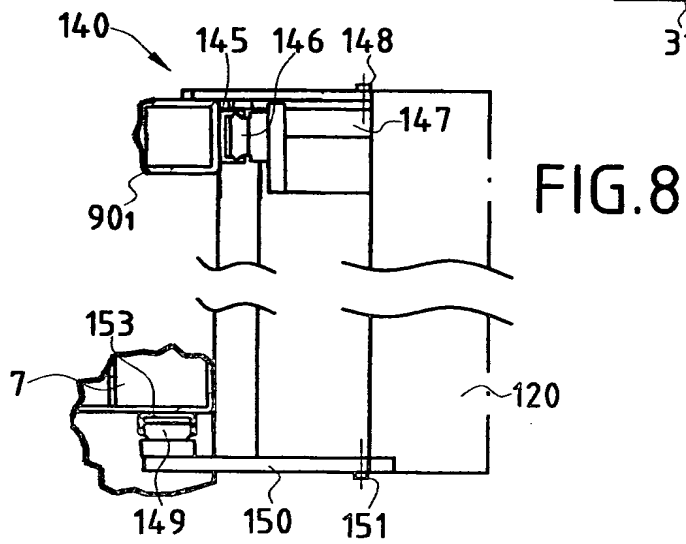
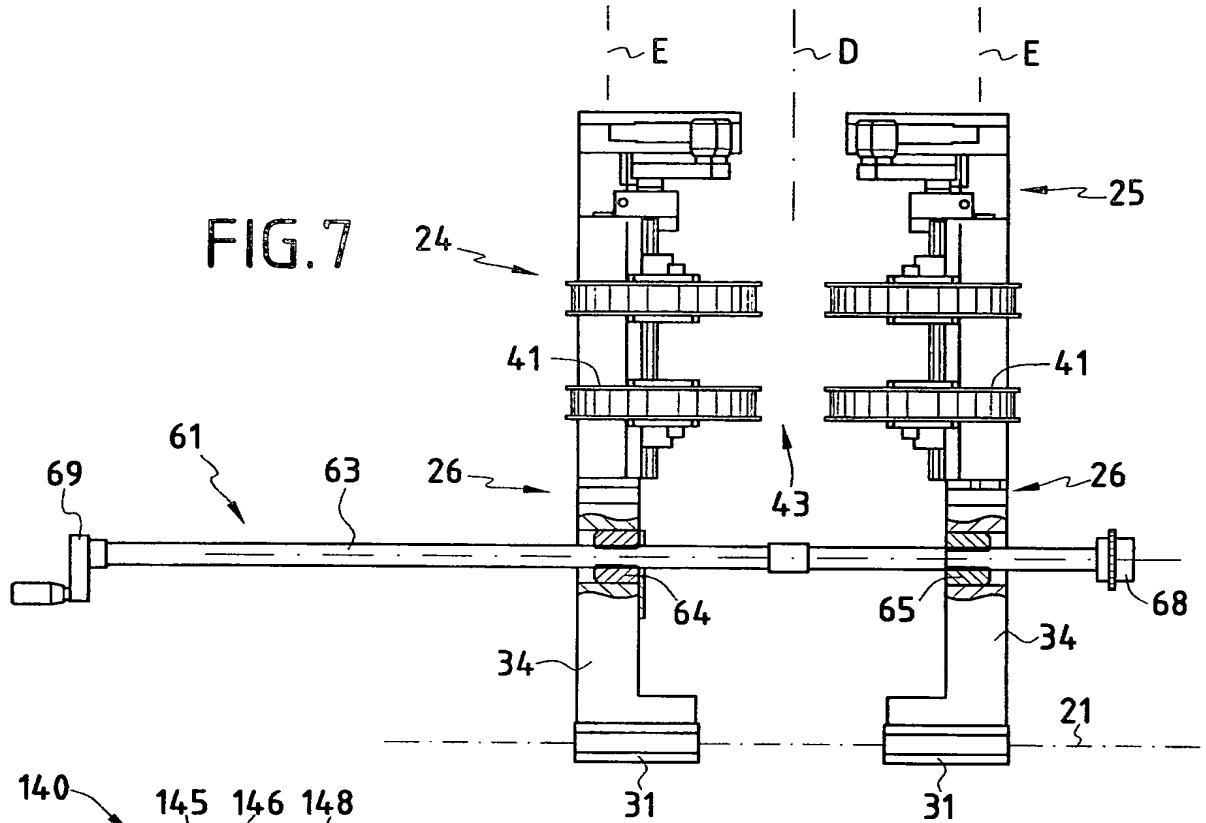


FIG. 6



7/7





BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11 235*02

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W / 260899

V s références pour ce dossier (facultatif)		70407c42JMT/MF	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		02 13 360	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) MACHINE DE DEPLACEMENT DE RECIPIENTS DEVANT DES POSTES DE CONTROLE			
LE(S) DEMANDEUR(S) : Jean-Marc THIBAUT Cabinet Beau de Loménie 51, Avenue Jean Jaurès B. P. 7073 69301 LYON CEDEX 07			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		GARIN	
Prénoms		Jean-François	
Adresse	Rue	151, Rue Challemel Lacour	
	Code postal et ville	69008	LYON
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom		MIRANDA DE AZEVEDO	
Prénoms		Laurent	
Adresse	Rue	13, Quai Perrache	
	Code postal et ville	69002	LYON
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Jean-Marc THIBAUT CPI n° 94-0312			

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.